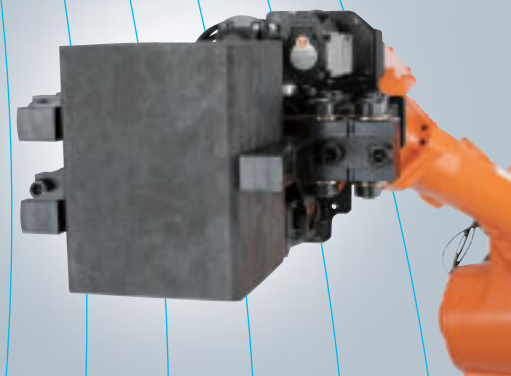
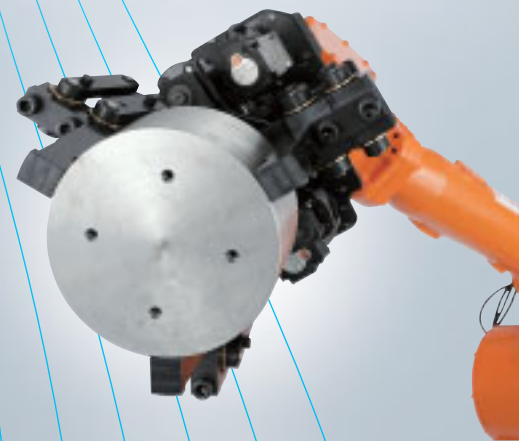
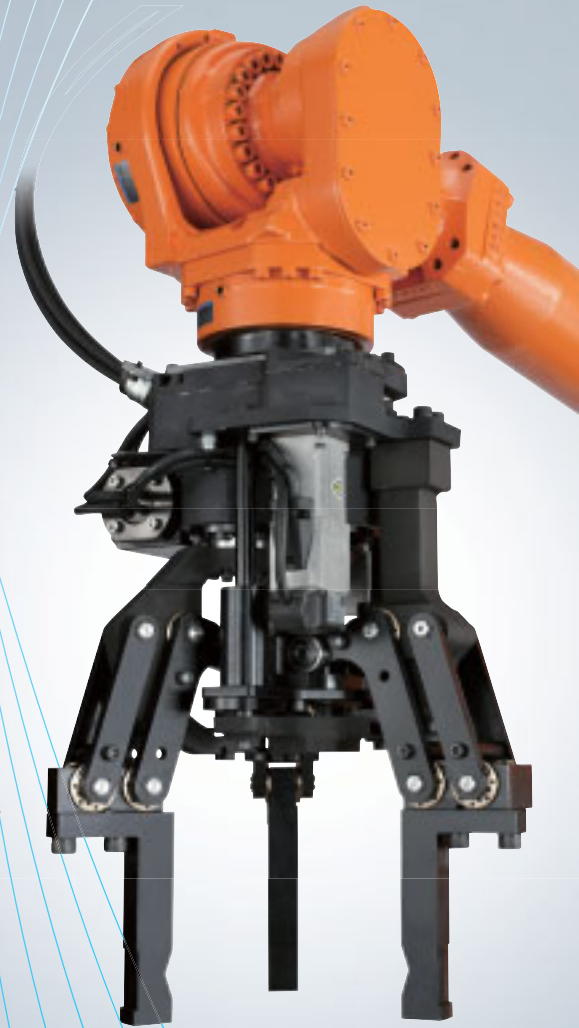


ハンドリングロボット用多目的把持装置
Multi-purpose gripper for handling robot

フレックスハンド

FLEXhand



ワイド&フレキシブルな可変ストローク

- 自在な把持ストロークで、多品種のワークに対応
- 異形ワークの把持も可能
- 密集したワークの取り出しに威力を発揮

便利な計測機能

- ワークサイズを自動で検出し、選別が可能

フレキシブルな把持力制御

- 変形、壊れ易い部品の把持が可能

落下防止機能

- 電源ダウン時も把持力を維持し、ワークを落とさないのが安全
(※ブレーキ把持時)

省エネ、環境への配慮

- エアレスにより、ランニングコスト削減
- ブレーキ把持により、節電(※サーボ把持とブレーキ把持の切替が可能)

Large and flexible variable stroke

- Adjustable gripping stroke covers a wide variety of workpieces
- Able to pick up varied shaped workpieces
- Suitable for picking tightly packed parts

Useful Measuring Function

- Automatically detects size of workpiece for verification

Programmable grip force control flexibility

- Able to grip fragile parts

E-Stop Gripping Protection

- Maintains grip even if power loss or E-Stop situation with brake grip

Energy saving, environmentally friendly

- Lower operating costs with airless system
- Reduced electric costs with brake grip
(can select between servo grip and brake grip)

ハンドリングロボット用多目的把持装置

Multi-purpose gripper for handling robot

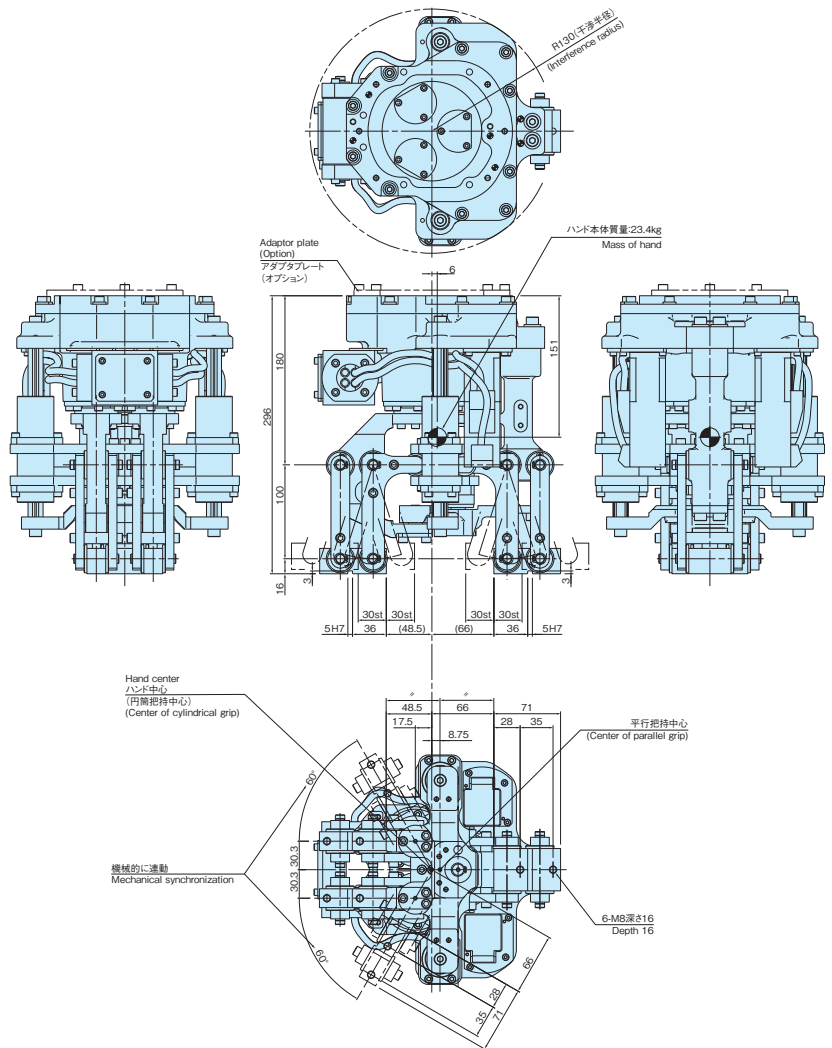
フレックスハンド

項目 Item	仕様 Specifications	
型式 Model	FH360-01	
指数 Number of fingers	3	
自由度 No. of axes	2(クランプ軸、アーム旋回軸) 2 (clamp axis and arm swivel axis)	
駆動方式 Drive method	ACサーボ方式 AC servo type	
最大把持力 Maximum gripping strength	3,600N*1	
把持力設定可能範囲 Gripping strength range	1,000~3,600N*1	
クランプ方向 Clamp orientation	外掴み・内掴み可能 Outer clamp & inner clamp possible	
最大ワーク質量 Maximum weight of work piece	25kg*2	
寸法測定精度 Accuracy of measurements	±0.1mm*3	
動作範囲 Range of operations	クランプ軸 Clamp axis	0~60mm*4
	アーム旋回軸 Swivel axis of arm	0~1.05rad*4
最高速度 Maximum speed	クランプ軸 Clamp axis	45mm/s*4
	アーム旋回軸 Swivel axis of arm	1.57rad/s*4
最大把持力時の許容爪長さ Allowable claw length at maximum gripping power	150mm*5	
周囲温度 Ambient temperature	0~45℃	
耐環境性 Resistant to environment	IP65相当*6 IP65 compliant	
本体質量 Weight	23.4kg*7	

- *1: 全指合計
- *2: 爪形状、ワーク形状やワーク表面の性状および把持姿勢により制限されます。
- *3: 測定精度は、マスターゲージ等を使用した同一条件(同一把持力・同一クランプ速度)における相対寸法測定精度です。絶対寸法を測定することはできません。
- *4: 1指あたり
- *5: 把持力、把持姿勢により異なります。
- *6: 有機溶剤、酸、アルカリ、塩素系、ガソリン系切削液などシール部材を劣化させる液体がかかる環境では使用できません。
- *7: 爪およびアダプタプレートは含みません。

- *1: Total of all fingers
- *2: Limited by claw shape, work piece shape, surface of work piece, and gripping orientation.
- *3: Measuring accuracy is relative to the accuracy obtained under same conditions as when the master gauge is used (same gripping strength, same clamp speed). Cannot measure absolute distances.
- *4: Per finger
- *5: Varies depending on grip strength and orientation.
- *6: Cannot be used in an environment in which it may be splashed with fluids that corrode the seal material, such as organic solvents, acids, alkalis, salts, and petroleum-based cutting fluids.
- *7: Not including claws and adapter plates.

動作範囲 Operating envelope



NACHI 株式会社 不二越

東京本社 東京都港区東新橋1-9-2 汐留住友ビル17F 〒105-0021
Tel: +81-(0)3-5568-5111 Fax: 03-5568-5206

富山本社 富山市不二越本町1-1-1 〒930-8511
Tel: 076-423-5111 Fax: 076-493-5211
URL: <http://www.nachi-fujikoshi.co.jp>

東日本支社 Tel: 03-5568-5286 北陸支店 Tel: 076-425-8013
中日本支社 Tel: 052-769-6825 広島営業部 Tel: 082-832-5111
西日本支社 Tel: 06-6748-1954 国際営業部 Tel: 03-5568-5245

株式会社 ナチロボットエンジニアリング
NACHI ROBOTのサービス・メンテナンスは—

本社 Tel: 03-5568-5180 北陸センター Tel: 076-423-6283
北関東センター Tel: 0276-33-7888 広島センター Tel: 082-284-5175
西関東センター Tel: 0467-71-5115 九州センター Tel: 093-434-9133
名古屋センター Tel: 0565-29-5811 東海サービス室 Tel: 053-454-4160
大阪センター Tel: 06-6748-2532 岡山サービス室 Tel: 086-242-5211

<Tokyo Head Office> Shiodome Sumitomo Bldg.17F 1-9-2 Higashi-shinbashi, Minato-ku, Tokyo105-0021, Japan
Tel: +81-(0)3-5568-5111 Fax: +81-(0)3-5568-5206

<Toyama Head Office> 1-1-1 Fujikoshi-Honmachi, Toyama 930-8511, Japan
Tel: +81-(0)76-423-5111 Fax: +81-(0)76-493-5211

<Oversea Div.> Tel: +81-(0)3-5568-5245

●製品改良のため、定格、仕様、外寸などの一部を予告なしに変更することがあります。
●本製品の最終使用者が軍事関係、または兵器等の製造用に使用する場合、「外国為替及び外国貿易管理法」の定める輸出規制の対象となることがあります。(但し、AR制御装置の場合は対象となります。)輸出される際には、十分な審査及び必要な輸出手続きをお取り下さい。